⑲ 日本国特許庁(JP)

① 特許出願公開

#### 平1-268540 ⑫ 公 開 特 許 公 報(A)

@Int.Cl. 4

識別記号

庁内整理番号

@公開 平成1年(1989)10月26日

A 61 B 3/16 6840-4C

審査請求 未請求 請求項の数 2 (全8頁)

60発明の名称

非接触式眼圧計

昭63-98796 ②特

@出 昭63(1988) 4月21日

勿出 願

冶 尾 株式会社トプコン 東京都板橋区蓮沼町75番1号 東京光学機械株式会社内 東京都板橋区蓮沼町75番1号

個代 理 人 弁理士 西脇 民雄

1. 発明の名称

非接触式眼圧計

2. 特許額求の新用

-(1) 発射信号を受けて被検頭の角膜に向けて流体を 放出する流体放出手段と、被検者の脈波を検出し てこの脈波に応じた交流電圧を出力する脈波検出 手段とを備えている非接触式眼圧計において、

的記交流電圧のゼロレベルを検出するゼロレベ ル検出手段と、

前記のゼロレベルの検出時点から計時を開始し ていき、この計時時間が予め任意に設定された設 定時間に達したとき発射個母を出力して前記流体 放出手段を作動させる計時手段と、

前紀脈波検出手段から出力される交流電圧に基 づくほ波の表示と前記発射信号の出力時とを表示 する表示手段とを備えていることを特徴とする非 接触式眼压引。

(2)発射循号を受けて被検眼の角膜に向けて流体を 放出する液体放出手段と、被検者の脈波を検出す

**・豚波検出手段と、被検眼と流体放出手段のノズ** ルとのアライメントを検出してアライメント信号 を出力するアライメンド検出手段とを備えている 非接触式態圧針において、ことで

前記既彼検出手段によって検出された厭波の任 意の位相位置に同期じて脈波同期信号を出力する 脈 波 同 期 手 段 と、

前紀脈波周期信号とアライメント信号とを受け たとき発射信号を出力して前記流体放出手段を作 動させる兇射信号出力手段とを備えていることを 特徴とする非協能式頭圧計。・・

3. 発明の詳細な説明できょう。 ( 産業上の利用分野 )

この兜明は、無け変動に基づく眼圧変動を考慮 しつつ眼圧測定結果の信頼性の向上を図った非接 触式取圧針の改良に関する。

(従来の技術)

販圧計には、 流体パルスを被検者の被検取に向 かって放出し、その被検眼の角膜の変形と放出さ れた流体のパルスの圧力との関係から被検眼の眼

### 特間平1-268540(2)

圧値を測定する非接触式のもの、例えば、エアバ フ型のものがある。このものでは、瞬間的に、例 えば数10msという短い時間の間に液体パルスとし てのエアパルスを被検認に向かって放出し、 数 ms というごく短い時間の間に角膜を変形(例えば圧平 )させて銀圧測定を行っている。 ところで、 被検服 の眼圧は脈搏変動に呼応して変動する。 その眼圧 変動は最大で数maligである。これに対し、人の正 常な目の眼圧値は、過常10mmHg~20mmHgである。 また、 人の脈搏変動の回数は過常60回/分~120回 /分(1~2回/秒)であり、 短かくてもその無押変動 の脈波の周期は500ms程度もある。したがて、脈搏 姿動に基づく眼圧変動を全く考慮せずに眼圧測定 を行うと、たとえば、脈波の山の箇所で眼圧測定 が行われたとき、それに対応して測定限圧値が高 くなる。反対に、脈波の谷の篠所で眼圧測定が行 われたとき、それに対応して眼圧測定値が低くな る。よって、脈搏変動に基づく眼圧変動を考慮し ないものとすると、測定眼圧値そのものの信頼性 が低くなる。

イメント精度が要求されるが、そのアライメント 精度は適正アライメント位置からの概差が数分の lon以下でなければならない。 しかし、 上記装置で はアライメントの合否に無関係に脈搏の選択した 位相に同期して限圧測定が行われてしまうので、 調定精度の低下をきたしてしまうという問題があった。

#### (発明の目的)

そこで、この発明は、上記問題点に鑑みてなされたもので、その目的とするところは脈液の任意 の位相位置に同期して測定を行うことのできる非 彼触式眼圧計を提供することにある。

また、 無波の位相位置に同期しかつアライメントが完了しているときのみに測定を行う非接触式 眼圧計を提供することにある。

#### (課題を解決するための手段)

この発明は、上記の目的を達成するために、発射信号を受けて被検限の角膜に向けて流体を放出する流体放出手段と、被検者の脈液を検出してこの腺液に応じた交流電圧を出力する脈液検出手段

そこで、原神変動に基づく吸圧変動を考慮して、 眼圧測定を行う眼圧計が提案されている(特公昭 4 8 - 17476号公報)。この特公昭 49 - 17476号公報に 閉示の眼圧計は、脈搏変動に基づく脈波の同一位 相箇所で同期させて眼圧測定を行うものである。 この眼圧計によれば脈搏変動に基づく測定誤差を 除去できる。

#### ( 宛明が解抉しようとする課題 )

しかしながら、上記の装置のものにあっては、 脈の一周期を5等分に分割し、その5等分のうち の選択された1つの位相位置に同期させて限圧源定 を行うようになっており、このため、5等分の位 相位置以外の任意の位相位置に同期させて測定す ることができないという問題があった。

ところで、非接触式の眼圧計には、被検眼に対する眼圧計のアライメントに厳格さが要求されている。その限圧測定を正確に行うためには、例えば、被検眼に対する流体放出ンズル(以下、ノズルという)の上下、左右方向の位置、被検眼からノズルの先端までのいわゆる作動距離についてのアラ

的記のゼロレベルの検出時点から計時を開始に ていき、この計時時間が予め任息に設定された設 定時間に達したとき発射信号を出力して前記流体 放出手段を作動させる計時手段と

前記脈液検出手段から出力される交流電圧に基づく 腺液の表示と前記免射信号の出力時とを表示する表示手段とを備えたものである。

#### (作 用)

ゼロレベル検出手段が緊波のゼロレベル点を検出し、 計時手段がそのゼロレベル点を検出した時点から計時を開始し、 この計時時間が予め任意に

設定された設定時間に達したとき計時手段が発射 倡号を出力して流体放出手段を作動させ、 また投 示手段が騒波と発射信号の出力時とを表示する。

また、最後同期手段が既後の任意の位相位置に同期して無波同期倡号を出力し、免射倡号出力手段が既波同期倡号とアライメント倡号とを受けたとき免射信号を出力して流体放出手段を作動させる。

### (実施例)

**喜《花春饮》:"明**明

215 mm - 180 mm

111 63

以下、この発明に係る非接触式顕圧計の実施例 ・ を第1回~第5回を参照しつつ説明する。

第1図において、1は限圧測定部であり、この 限圧測定部1の構成は本件出版人が先に出版した 特験昭58-242279号(特開昭61-122838号公報)に 群述されている。この限圧測定部1は、被検限 B の角膜Cに向けて空気等の液体を吹き付けて角膜 Cを変形させるためのエアパフ放出部10と、角膜 Cの変形を検出するための角膜変形検出系20と、 ソレノイド駆動回路14.発光素子ドライブ回路25等、 の制御等を行う制御検置30とを有している。

31は制御技置30を想定ステップに移行させる別定開始スイッチであり、制御装置30は測定開始スイッチの投入により発光素子ドライブ回路25を駆動させるとともに後述する条件を満たしたときソレノイド駆動回路14が作動されると、前記ピストンが駆動されてエアチャンパ12の空気の圧力が上昇し、その圧力が遅次圧力センサ13により検出され、その検出出力が圧力検出回路31に検出圧力データとして入力される。この検出圧力データはノズル11から放出される空気の圧力に対応する。

一方、角膜でが所定量変形する過程においての 角膜でからの角膜反射光量しが遅次受光素子 24に より検出され、その角膜反射光量しに基づく反射 光量信号が圧平検出回路 32に入力される。 圧平検 出回路 32はその反射光量信号をその信号値に応じ たデジタル信号としての反射光量データに変換し、 ROM 33がその反射光量データを記憶する。 エアパフ放出部10は、角膜でに液体を吹き付けるノズル11とエアチャンパ12と関示しないピストンとシリンダとを有している。 13はエアチャンパ12内の空気圧を調定するための圧力センサである。 前記ピストンは図示しないソレノイドにより駆動 回路 14に 励 班される。 そのピストンが前 記ソレノイドにより駆動される。 そのピストンが前 記ソレノイドにより駆動される。 そのピストンが前 記ソレノイドにより駆動されると、 シリンダ内の 空気が圧縮されてエアチャンパ内12に圧送され、 ノズル11からエアチャンパ内12の圧縮空気が被検 限区に向かって放出されるようになっている。 そして、エアパフ放出 の 10とソレノイド駆動回路14とで液体放出手段が構成される。

角膜変形検出系 20は、ノズル 11の 軸線 11a に対して対称に配置された投影光学系 26と受光光学系 27とからなり、投影光学系 26は光を射出する発光素子 21と該射出光を平行光束にして角膜 C に投影する投影レンズ 22とからなる。受光光学系 27は角膜C で反射した光束を集光する結像レンズ 23とこの結像レンズ 23の焦点位置に受光面が位置するよう

RAM 33は、圧力機出回路31の検出圧力データが所定の単位圧力上昇する毎にその所定の単位圧力を目盤とするようにしてアドレスが更新され(すなわち、アドレスと圧力とが対応することになる)、その各アドレスに圧平検出回路32からの反射光量データがメモリされることになる。これによって、RAM 33には第2図に示すように検山圧力Pを機械とし、かつ、角膜反射光量しを縦軸とする圧力一光量関数が記憶される。制御装置30はRAM 33に記憶された圧力一光量関数から角膜でが圧平(第1図の符号で、を参照)されて最大しmaxの角膜反射光量しと対応する検出圧力データPの(アドレス)に基づいて被検限Eの限圧10Pを求める。

35は被換眼をに対するノズル11のアライメントを検出するアライメント検出装置で、これは被検眼をに指標を投影して指標像を形成させる図示しない指標投影光学系等からなるアライメント検出装置35は、第3図に示すように、前記指標像を受像して指標検知信号を出力するアライメント検知

## 特開平1-268540(4)

回路36と、被検職区に対するノズル11のアライメ ントが完了したか否かを判定するための基準電圧 を出力する基準電圧発生回路 37と、 前記指標検知 信号の電圧と基準電圧とを比較して指標検知信号 が基準電圧以上になったときHレベルのアライメ ント完了信号S」を出力する比較器38とからなる。 - 創御装置30は、第3図に示すように、ソレノイ ド駆動回路14を作動させるための発射指令信号 ····S'。(発射信号)を出力する発射信号出力部(発射信 号出力手段)40と、 被検者の脈波を検出する脈波検 出部(脈波検出手段)50と、脈波のゼロレベル点を - 検出するゼロレベル検出部(ゼロレベル検出手段) これによった。60と、蘇波の任意の位相位置に同期して周期化り S を出力する同期信号発生部(脈波同期手段)70 と、 既圧等を求める制御部80とからなっている。

- 発射信号出力部40は、アライメント検出装置35 から出力されるアライメント完了信号と遅延タイ 、 から出力される同期借号3。とが入力するアンド 直路 42と、このアンド回路 42から出力されるHレ ベルの信号によって導道するトランジスタ43と、 トランジスタ43の導通によって作動するタイマ44 とからなる。 このタイマ 44はパワーオンリセット 形式のものが用いられており、 トランジスタ 43が、 作動してパワーオンされる都度、 それまでに計時 していた計時内容をクリアして再び計時を開始す るようになっている。

。このタイマー44は、 所定時間を計時した後、 流 体放山を開始させるための発射指令信号S4をソ レノィド駆動回路,14に向かって出力すると共に、 遅延タイマー41に向かって出力するものである。 その所定時間は、ここでは、 被検眼の固視微動等 ...... a iを考慮して0.2秒に設定されている。ソレスイド駆 a by A j a 動国路14はその発射指令信号S.4.が入力されると、 流体放出を自動的に実行し、 これにより、 エアー パルスが被検眼の角膜に吹き付けられる。

もしも、 アライメントが正確でなくて、 被検者 マイルから出力される遅延信号と同期信号発生部70 の脇見、被検眼の固視微動等の個発的原因で、比 、 較器4かちアライメント完了個号 Sal が出力され、。 たとしても、そのアライメント完了信号51がH、

※ ・・・レベルである時間は瞬間的であって0.2秒以下であり るため、次の瞬間には、アライメント完了信号5 : こうこう はがしレベルとなり、タイマー44の所定時間の計 一時途中で、トランジスタ43が作動を停止し、した がって、タイマ44はリセットされて発射指令信号 Saが出力されず、固視微動等の偶発的原因に基 . づく眼圧瀕定を避けることができる。

脈波検出部50は、被検者の脈波の圧力に応じた - 二、電圧を出力するトランスデューサ51と、このトラ : 信号を出力する脈波検出回路 52とからなる。

ットするコンデンサ61と、 該鼠波信号の電圧と接 地電圧(ゼロボルト)とを比較して解波信号の電圧 が接地電圧以上のとき日シベルの比較信号を出力 する比較器62とからなる。

> 岡期倡号発生部70は、比較器62から出力される。 比較信号Pの立上り時に計時を開始する可変タイ マ71と、可変タイマ71の計時時間を任意に設定す る設定器72と、 可変タイマ71から出力される個号

を受けてHレベルの同期信号。5、6を出力するウン。 シャー・・・・・ ショットマルチパイプレター73とからなり、可要。・ タイマ11は設定器12によって設定された設定計時 マール・ 時間を計時しおわるとHレベルの信号を出力する。。 とともに、ワンショットマルチパイプレター73か。, ち出力される H レベルの同期信号 S a を受けてり セットするようになっている。 そんて、可変タイ マ71と設定器72とで計時手段が構成される。 . .

制御部80は、 原波検出回路52の原波信号を受け て脈波Vを第5図に示すように表示器(表示手段)。 81に表示させるとともに、前記何期倡号5。が出 力された時点の脈波Vの位相位置に矢印Mを表示。。 させる画像処理回路82と、 RAM33に記憶された データから被検眼Bの眼圧を求めたり各回路14。 25時の創御を行ったりする制御回路83とからなっ

ところで、遅延タイマ41は、図示を略すノーマ ルクローズド接点を有しており、 そのノーマルク ローズド接点はその遅延タイマ 41の非計時中は閉 でHレベルの鉄止信号S。を出力するものであり、

その遅延タイマ41の計時中は開でレレベルの領止 個号Saを出力するものである。

また、遅延タイマ41は、圧平検出回路31から出 力される圧平信号が最大になったとき計時を開始 する。その遅延タイマ41は、相次で遺体放出の後 . の流体放出が先の流体放出から所定時間の関領じ られるように後の彼体放出を先の流体放出から所 定時間の間遅延させる遅延手段として機能するも ので、この遅延タイマ41の所定時間は、ここでは、 に所望の容積のエアーが吸入されるのに要する時 関を考慮して2~5秒とされ、その所定時間経過 から閉にするものであり、遅延タイマ41から出力 される領止信号S。は、 相次ぐ流体放出の後の流 体放出を行なうためのタイマ44の計時開始を所定 ,時間禁止するものである。 すなわち、 遅延タイマ 、41は流体の不完全な遮視放出を防止するものであ

次に、上記実施例の作用について第4図を参照

る H レベルの 禁止信号 S 』とが入力されているとき (第 4 図の T 期間のとき)、 同期信号 S 』の入力によりアンド回路 42から H レベルの信号が出力されてトランジスタ 43が 導通し、 この 導通によりタイマ 44が 作動してこの作動時点から 0.2 秒後 H レベルの発射指令信号 S 』を示してある)。この発射拍令信号 S 』を示してある)。この発射拍令信号 S 』によりソレノイド 駆動回路 14が作動してノズル 11からエアパフが放出されて、 被検暇 E の 限圧が 測定される。

ところで、同期信号 S 。の出力時点は設定 372 によって可変タイマ71の計時時間を変えることにより任意に設定できるので、 脈波の任意の位相位置にエアパフを放出することができ、 あらゆる状態においての 測定が可能となる。 また、 アライメントが完了していないとき、 アンド回路 42に比較 38 38からのアライメント完了信号 S 。が入力されてもアンド回路 42 に同期信号 S 。が入力されてもアンド回路 42 からHレベルの信号が出力されて、タイマ 44 から発射指令信号 S 。が出力され

しながら説明する。

いま、トランスデューサ51から被検者の既波の 圧力に応じた電圧が出力されると、 脈波検出回路 52からその電圧に応じた無波信号Qが第4回に示 すように出力され、この感波信号Qは直流分がコ ンデンサ 81によってカットされて接地選圧と比較 される。 直流分がカットされた脈波信号Q´が接 地電圧以上になると、 比較器 62からHレベルの比 較信号Pが出力され、可変タイマ71が比較信号P の立上りによって計時していく、すなわち可変タ イマ71は駅波信号Q のゼロレベル点の時点(t. ~ts)から作動して計時していくものである。こ の計時が設定器72によって予め任意に設定された 計時時間ですに達すると、可変タイマ71からタイ マ信号Uが出力されてワンショットマルチパイズ レター73に入力し、このワンショットマルチパイ ブレター 73から 同期 佰号 8 。 が出力されアンド回 路 42に入力する。

アンド回路42に比較器38から出力されるアライ メント完了信号S」と選延タイマ41から出力され

ない。 すなわち、被検限Eに対するノズル11のア
ライメントが完了していないときにはノズル11か
6エアパフが放出されず、完了したときのみノズ
ル11からエアパフが放出されるので、常に正確なこ
眼圧を翻定することができる。

また、表示器 81には脈波 V と、 同期信号 S ® の ! 出力時点における脈波 V の位相位置に矢印 M とが表示されるので、 表示器 81を見ながら同期信号 S ® を駅波 V の任意の位相位置に設定することができ、測定の際に非常に便利である。

### (発明の効果)

以上のように、この発明は、発射信号を受けて、 被検眼の角膜に向けて液体を放出する液体放出手 段と、被検者の脈液を検出してこの腺液に応じた 交流電圧を出力する脈波検出手段とを備えている 非接触式眼圧計において、

前記交流電圧のゼロレベルを検出するゼロレベル 校山手段と、前記のゼロレベルの検出時点から 計 時を開始していき、この計時時間が予め任意に 級定された設定時間に達したとき発射信号を出力

# 特開平1-268540(6)

して耐記液体放出手段を作動させる計時手段と、 前記腺液検出手段から出力される交流電圧に基づ く緊波の表示と前記発射信号の出力時とを表示手段 を見ながら解放の任意の位相位置に発射信号の出力 力時を設定することができるとともに、 その設定 した任意の位相位置で発射信号を出力して流体放 出手段を作動させることができるので、 あらゆる 状態においての測定が可能となり、 脈波の位相と 現圧との相関関係をより正確に把機することがで

また、原波検出手段によって検出された原液の任意の位相位置に同期して原液同期信号を出力する脈液同期手段と、前記脈液同期信号とアライメント信号とを受けたとき発射信号を出力して前記液体放出手段を作動させる発射信号を出力して流体放出手段を作動させるので、常に正確な眼圧を測定することができるという効果を有する。

#### 4. 図面の簡単な説明

第1 図はこの 抱明に係わる非接触式順圧計の構成を示したプロック図、 第2 図はエアパフの圧力と受光をしの受光量との関係を示した説明図、 第3 図は第3 図に示す各回路から出力される信号のタイムチャート、 第5 図は表示器に表示される 駅液の説明図である。

. 10… エアパフ放出部 14… ソレノイド駆動回路 25… アライメント検出装置 40… 発射信号出力部 51… トランスデューサ

52… 脈 波 検 出 回 路・ . □ 61… コ ンデ ンサー

7.1… 可変タイマ 72… 10 定数

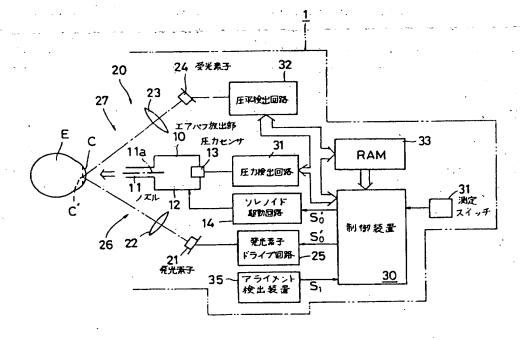
A1... 水元素 12... 被給間

C 45 8H

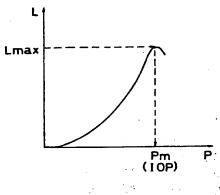
出願人 東京光学機械株式会社



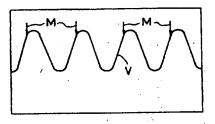
## 第 1 図



第 2 図

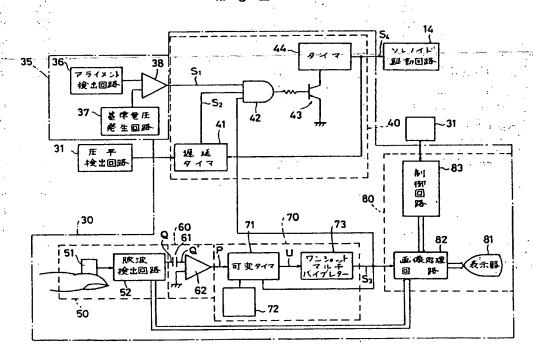


第 5 図



第 3 図

1.3



第 4 図

